



SFW

Docket No. 1232-5301

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant(s): Hajime FUKUI

Serial No.: 10/786,860

Group Art Unit: TBA

Examiner: TBA

Filed: February 24, 2004

For: STROBE LIGHT PHOTOGRAPHING SYSTEM

CERTIFICATE OF MAILING (37 C.F.R. §1.8(a))

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

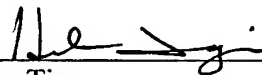
I hereby certify that the attached:

1. Claim to Convention Priority w/1 document
2. Certificate of Mailing
3. Return postcard receipt

along with any paper(s) referred to as being attached or enclosed and this Certificate of Mailing are being deposited with the United States Postal Service on date shown below with sufficient postage as first-class mail in an envelope addressed to the: Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450.

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.

Dated: June 3, 2004

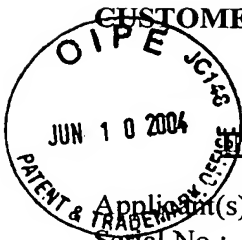
By: 
Helen Tiger

Correspondence Address:

MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile

CUSTOMER NO. 27123

Docket No. 1232-5301



IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant(s): Hajime FUKUI
Serial No.: 10/786,860

Group Art Unit: TBA
Examiner: TBA

Filed: February 24, 2004
For: STROBE LIGHT PHOTOGRAPHING SYSTEM

CLAIM TO CONVENTION PRIORITY

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

In the matter of the above-identified application and under the provisions of 35 U.S.C. §119 and 37 C.F.R. §1.55, applicant(s) claim(s) the benefit of the following prior application(s):

Application(s) filed in: Japan
In the name of: Canon Kabushiki Kaisha
Serial No(s): 2003-050361
Filing Date(s): February 27, 2003

- ☒ Pursuant to the Claim to Priority, applicant(s) submit(s) a duly certified copy of said foreign application.
- ☐ A duly certified copy of said foreign application is in the file of application Serial No. _____, filed _____.

Dated: June 2, 2004

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
By: Joseph A. Calvaruso
Joseph A. Calvaruso
Registration No. 28,287

Correspondence Address:
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日
Date of Application: 2003年 2月27日

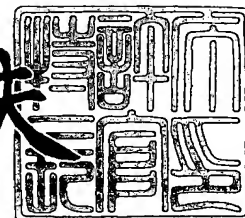
出願番号
Application Number: 特願2003-050361
[ST. 10/C]: [JP 2003-050361]

出願人
Applicant(s): キヤノン株式会社

2004年 3月15日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今井康夫



【書類名】 特許願

【整理番号】 253411

【提出日】 平成15年 2月27日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G03B 15/05

【発明の名称】 ストロボ撮影システム

【請求項の数】 1

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社
社内

【氏名】 福井 一

【特許出願人】

【識別番号】 000001007

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】

【識別番号】 100068962

【弁理士】

【氏名又は名称】 中村 稔

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 001650

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 ストロボ撮影システム

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 ストロボ撮影に際して本発光前に予備発光を行うストロボ撮影システムにおいて、

予備発光による被写体からの反射光を測光する測光手段と、該測光手段にて得られた測光値に基づいて第 1 の測光データを演算する第 1 の演算手段と、被写体距離情報を検出する被写体距離検出手段と、前記被写体距離情報を基に該被写体距離情報に応じた適正な第 2 の測光データを演算する第 2 の演算手段と、前記第 1 と前記第 2 の演算手段の演算結果を基に第 3 の測光データを算出する第 3 の演算手段と、該第 3 の演算手段の演算結果を基に本発光量を制御してストロボ撮影を行う制御手段とを有することを特徴とするストロボ撮影システム。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、被写体に向けてストロボに予備発光を行わせ、適正露出を得るための発光量演算を行うストロボ撮影システムの改良に関するものである。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

ストロボ撮影を行う際に、ストロボによる被写体での反射光を調光して自動露出撮影を行う場合に、被写体側にガラスや鏡などの反射率の高い被写体がある場合、その高反射率の被写体に露出が引っ張られて結果として主被写体の露出が不足する場合がある。

【0 0 0 3】

上記対策として、ピントの合っている距離に主被写体があるものとして、ストロボを撮影直前に予備発光させ、撮影領域を複数に分割して各領域で測光を可能にする測光センサを用いて、被写体から戻ってくる反射光を測光し、ある領域の測光結果が撮影距離から求められる輝度よりも高い場合にその領域に高反射物があるとして、その領域を調光領域から排除する事により、正反射（高反射）の影

響受けにくくした自動調光カメラが特許文献 1 により開示されている。

【0 0 0 4】

【特許文献 1】

特開平 3 - 2 8 7 2 4 0 号公報

【0 0 0 5】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、上記特許文献 1 にて開示されている自動調光カメラでは、カメラに対峙したガラスなどの高反射率の被写体による異常反射領域を排除する事で、露出がアンダーになる事は防止できるが、ウエディングドレスを着た花嫁のように、主被写体そのものが白かったり、あるいは黒いドレスを着ている場合は、露出が正反射に引かれて、アンダーになったり、オーバーになったりする問題があった。

【0 0 0 6】

一方、被写体距離によってストロボ発光量を制御する、もしくは絞りを制御するいわゆる D V 調光は従来より行われているが、オートフォーカスの検出誤差による被写体距離の誤差の為に、ストロボの調光精度がばらつくなどの問題があった。

【0 0 0 7】

(発明の目的)

本発明の目的は、被写体反射率の影響を受けにくく、かつオートフォーカスの検出誤差を受けにくい、適正なストロボ撮影を行うことのできるストロボ撮影システムを提供しようとするものである。

【0 0 0 8】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために、本発明は、ストロボ撮影に際して本発光前に予備発光を行うストロボ撮影システムにおいて、予備発光による被写体からの反射光を測光する測光手段と、該測光手段にて得られた測光値に基づいて第 1 の測光データを演算する第 1 の演算手段と、被写体距離情報を検出する被写体距離検出手段と、前記被写体距離情報を基に該被写体距離情報に応じた適正な第 2 の測光デ

ータを演算する第 2 の演算手段と、前記第 1 と前記第 2 の演算手段の演算結果を基に第 3 の測光データを算出する第 3 の演算手段と、該第 3 の演算手段の演算結果を基に本発光量を制御してストロボ撮影を行う制御手段とを有するストロボ撮影システムとするものである。

【0 0 0 9】

【発明の実施の形態】

以下、本発明を図示の実施の形態に基づいて詳細に説明する。

【0 0 1 0】

図 1 は本発明の実施の一形態に係る、一眼レフレックスカメラと該カメラに装着されるストロボとによって成るストロボ撮影システムを示す構成図であり、ここでは主に光学的な配置関係を示している。

【0 0 1 1】

同図において、1 はカメラ本体であり、その前面には撮影レンズ 1 1 が装着される。カメラ本体 1 内には、光学部品、機械部品、電気回路およびフィルム又は CCD 等の撮像素子などが収納され、写真又は画像撮影が行えるようになっている。2 は主ミラーであり、ファインダー観察状態では撮影光路内に斜設され、撮影状態では撮影光路外に退避する。また、主ミラー 2 はハーフミラーとなっており、撮影光路内に斜設されているときは、後述する焦点検出光学系へ被写体からの光線の約半分を透過させる。

【0 0 1 2】

3 は、ファインダー光学系を構成する、後述のレンズ 1 2 ～ 1 4 の予定結像面に配置されたピント板であり、4 はファインダー光路変更用のペンタプリズムである。5 はアイピースであり、撮影者はこの窓からピント板 3 を観察することで、撮影画面を観察することができる。6 と 7 はファインダー観察画面内の被写体輝度を測定するための結像レンズと測光センサであり、結像レンズ 6 はペンタプリズム 4 内の反射光路を介してピント板 3 と測光センサ 7 とを共役に関係付けている。

【0 0 1 3】

8 はフォーカルプレーンシャッターである。9 は感光部材であり、銀塩フィル

ム又はCCD等の撮像素子が用いられる。25はサブミラーであり、主ミラー2とともに、ファインダー観察状態では撮影光路内に斜設され、撮影状態では撮影光路外に退避する。このサブミラー25は、斜設された主ミラー2を透過した光線を下方に折り曲げて、後述の焦点検出ユニットの方に導くものである。

【0014】

26は焦点検出ユニットであり、2次結像ミラー27、2次結像レンズ28、焦点検出ラインセンサ29や後述の焦点検出回路等から構成されている。2次結像ミラー27および2次結像レンズ28は焦点検出光学系を構成しており、撮影レンズ11の2次結像面を焦点検出ラインセンサ29上に形成している。この焦点検出ユニット26はいわゆる位相差検出法によって撮影レンズ11の焦点調節状態を検出し、その検出結果を撮影レンズの焦点調節機構を制御する自動焦点調節装置へ送出する。

【0015】

10はカメラ本体1と撮影レンズ11との通信インターフェイスとなるマウント接点群である。

【0016】

12～14はレンズであり、1群レンズ（以下、フォーカシングレンズと記す）12は光軸上を前後に移動することで撮影画面のピント位置を調整するものであり、2群レンズ13は光軸上を前後に移動することで撮影レンズ11の焦点距離を変更し、撮影画面の変倍を行うものであり、14は固定の3群レンズである。15は絞りである。16は駆動モータであり、自動焦点調節動作時にフォーカシングレンズ12を光軸方向に前後移動させるフォーカス駆動モータである。17は絞り15の開口径を変化させるための絞り駆動モータである。18は距離エンコーダーであり、フォーカシングレンズ12に取り付けられたブラシ19が摺動することで、該フォーカシングレンズ12の位置を読み取り、被写体距離に相当する信号を発生する。詳しくは、距離エンコーダ18とブラシ19および後述のレンズマイコン112は、ピント調節された後のフォーカシングレンズ12の位置を読み取り、該位置よりその時の被写体距離に換算した信号（被写体距離情報）を出力する被写体距離検出手段を構成している。

【0017】

30はカメラ本体1に着脱可能なストロボであり、カメラ本体1に装着され、該カメラ本体1からの信号に従って発光制御を行うものである。31はキセノン管（以下、Xe管と記す）であり、電流エネルギーを発光エネルギーに変換する。32、33は反射板とフレネルレンズであり、それぞれ発光エネルギーを効率良く被写体に向けて集光する役目を持つ。37はガラスファイバーであり、Xe管31の発光量をモニターするために、Xe管31から発せられた光の一部をフォトダイオード等の第1の受光素子38に導くものである。これにより、Xe管31の予備発光および本発光の光量をモニターすることができる。

【0018】

35はXe管31から発せられた光をモニターするためのフォトダイオード等の第2の受光素子である。この第2の受光素子35の出力により、Xe管32の発光電流を制限してフラット発光の制御を行う。34と36は、反射笠33と一体となったライトガイドであり、第2の受光素子35又はファイバー37にXe管31からの光の一部を反射して導くものである。

39はカメラ本体1とストロボ30との通信インターフェイスとなるストロボ接点群である。

【0019】

次に、図2を用いて、上記ストロボ撮影システムの回路構成について説明する。なお、図1と共通の構成要素には同じ符号を付している。

【0020】

まず、カメラ本体1内の回路構成について説明する。

カメラマイコン100には、焦点検出回路105、測光センサ7、シャッター制御回路107、モータ制御回路108、スイッチセンス回路110および液晶表示回路111が接続されている。また、カメラマイコン100は、撮影レンズ11内に配置されたレンズ制御回路112とはマウント接点10を介して信号伝達を行い、ストロボ30内に設けられたストロボマイコン200とはストロボ接点群39を介して信号伝達を行う。

【0021】

焦点検出回路 1 0 5 は、カメラマイコン 1 0 0 からの信号に従って焦点検出ラインセンサ 2 9 の積制御と読み出し制御を行い、それぞれの画素情報をカメラマイコン 1 0 0 に出力する。カメラマイコン 1 0 0 はこの情報を A/D 変換し、位相差検出法による焦点調節状態の検出を行い、レンズマイコン 1 1 2 と信号のやりとりを行うことによって、撮影レンズ 1 1 の焦点調節制御を行う。

【 0 0 2 2 】

測光センサ 7 は、ストロボ 3 0 にて被写体へ向けて予備発光されていない定常状態と予備発光されている状態と双方の状態で輝度信号を出力し、カメラマイコン 1 0 0 はその輝度信号を A/D 変換し、撮影の露出調節のための絞り値およびシャッター速度の演算と、露光時のストロボ本発光量の演算とを行うとともに被写体の測色も行うが、これに関しては後述する。

【 0 0 2 3 】

シャッター制御回路 1 0 7 は、カメラマイコン 1 0 0 からの信号に従ってフォーカルプレキシャッター 8 を構成するシャッター先幕駆動マグネット MG-1 およびシャッター後幕駆動マグネット MG-2 の通電制御を行い、シャッター先幕および後幕を走行させ、露出動作を行う。モータ制御回路 1 0 8 は、カメラマイコン 1 0 0 からの信号に従ってモータ M を制御することにより、主ミラー 2 のアップダウンおよびシャッターチャージなどを行う。

【 0 0 2 4 】

SW1 は不図示のリリースボタンの第 1 ストローク（半押し）操作で ON し、測光、AF（自動焦点調節）を開始させるスイッチである。SW2 はリリースボタンの第 2 ストローク（全押し）操作で ON し、シャッター走行、すなわち露光動作を開始させるスイッチである。SW F E L K は予備発光を独立して行わせるスイッチである。スイッチ SW1、SW2、SW F E L K およびその他、不図示の操作部材である ISO 感度設定スイッチ、絞り設定スイッチ、シャッター速度設定スイッチなどの各スイッチの状態信号は、スイッチセンス回路 1 1 0 を介してカメラマイコン 1 0 0 が読み取る。

【 0 0 2 5 】

液晶表示回路 1 1 1 は、ファインダー内表示器 2 4 と外部表示器 4 2 をカメラ

マイコン 1 0 0 からの信号に従って制御する。

【 0 0 2 6 】

次に、撮影レンズ 1 1 内の電気回路構成について説明する。

カメラ本体 1 と撮影レンズ 1 1 とはレンズマウント接点 1 0 を介して相互に電氣的に接続される。このレンズマウント接点 1 0 は、撮影レンズ 1 1 内のフォーカス駆動用モータ 1 6 および絞り駆動用モータ 1 7 の電源用接点である接点 L 0 と、レンズマイコン 1 1 2 の電源用接点 L 1 と、シリアルデータ通信を行うためのクロック用接点 L 2 と、カメラ本体 1 から撮影レンズ 1 1 へのデータ送信用接点 L 3 と、撮影レンズ 1 1 からカメラ本体 1 へのデータ送信用接点 L 4 と、モータ用電源に対するモータ用グランド接点 L 5 と、レンズマイコン 1 1 2 用電源に対するグランド接点 L 6 とから構成されている。

【 0 0 2 7 】

レンズマイコン 1 1 2 は、レンズマウント接点 1 0 を介してカメラマイコン 1 0 0 と接続され、カメラマイコン 1 0 0 からの信号に応じてフォーカシングレンズ 1 2 を駆動するフォーカス駆動モータ 1 6 および絞り 1 5 を駆動する絞り駆動モータ 1 7 を動作させ、撮影レンズ 1 1 の焦点調節と絞りを制御する。5 0, 5 1 は光検出器とパルス板であり、レンズマイコン 1 1 2 がパルス数をカウントすることによりピント調節（合焦動作）時のフォーカシングレンズ 1 2 の位置情報を得る。これにより、撮影レンズ 1 1 の焦点調節を行うことができる。

1 8 は前述した距離エンコーダーであり、ここで読み取られたフォーカシングレンズ 1 2 の位置情報はレンズマイコン 1 1 2 に入力され、ここで被写体距離情報に変換され、カメラマイコン 1 0 0 に伝達される。

【 0 0 2 8 】

次に、図 3 を用いて、測光センサ 7 について説明する。

【 0 0 2 9 】

測光センサ 7 は、シリコンフォトダイオードなどの受光素子と該受光素子で発生した光電流を増幅するアンプなどから構成されている集積回路であり、図 3 は測光センサ 7 の受光部を入射面から眺めたものである。

【 0 0 3 0 】

測光センサ 7 の受光部は、撮像素子またはフィルム 7 の画面とほぼ同一の範囲を受光するように配置されており、その受光面は図 3 の P (0 , 0) ~ P (6 , 4) で示すように、複数の領域 (3 5 の受光部) に分割されている。各々の受光部はシリコンフォトダイオードなどの受光素子であり、光があたると所定の光電流が発生するものであり、光電流の出力は公知の対数圧縮増幅器を経て向かって左上から順次カメラマイコン 1 0 0 に送られる。カメラマイコン 1 0 0 は各々の受光素子の出力を A / D 変換を行うことにより、撮影範囲各部の輝度をデジタル値として測光する事ができる。

【 0 0 3 1 】

次に、ストロボ 3 0 の構成について、図 4 を用いて説明する。

【 0 0 3 2 】

同図において、2 0 0 はストロボ 3 0 全体の動作を制御するストロボマイコン、2 0 1 は電源電池である。2 0 2 は D C / D C コンバータであり、電池電圧を数 1 0 0 V に昇圧する。2 0 3 は発光エネルギーを蓄積するメインコンデンサである。2 0 4 , 2 0 5 は抵抗であり、メインコンデンサ 2 0 3 の電圧を所定比に分圧する。2 0 6 は発光電流を制限するためのコイル、2 0 7 は発光停止時に発生する逆起電圧を吸収するためのダイオード、3 1 は X e 管である。2 1 1 はトリガー発生回路、2 1 2 は I G B T などの発光制御回路である。

【 0 0 3 3 】

2 3 0 はデータセレクトであり、Y 0 , Y 1 の 2 入力の組み合わせにより、D 0 , D 1 , D 2 を選択して Y に出力する。2 3 1 はフラット発光の発光レベル制御用のコンパレータ、2 3 2 は閃光発光 (ストロボ発光) 時の発光量制御用のコンパレータである。3 5 はフラット発光制御用の受光センサであるフォトダイオード等の第 2 の受光素子であり、X e 管 3 1 の光出力をモニターする。2 3 4 は第 2 の受光素子 3 5 に流れる微小電流を増幅すると共に光電流を電圧に変換する測光回路である。3 8 は閃光発光制御用の受光センサであるフォトダイオード等の第 1 の受光素子であり、X e 管 3 1 の光出力をモニターする。2 3 6 は第 1 の受光素子 3 8 に流れる光電流を対数圧縮するとともに X e 管 3 1 の発光量を圧縮積分するための積分回路である。

【 0 0 3 4 】

3 9 はカメラ本体 1 との通信を行うためにホットシューに設けられたストロボ接点群である。2 4 2 はストロボ 3 0 の電源オンオフを切り換えるための電源スイッチである。

【 0 0 3 5 】

次に、ストロボマイコン 2 0 0 の各端子について説明する。

C N T は D C / D C コンバータ 2 の充電を制御する制御出力端子、C O M 2 はスイッチ 2 4 2 のグランド電位に相当する制御出力端子、O F F はストロボ 3 0 が電源オフ時に選択される入力端子、O N はストロボ 3 0 が電源オン時に選択される入力端子である。C L K はカメラ本体 1 とのシリアル通信のための同期クロックの入力端子、D O は同期クロックに同期して、ストロボ 3 0 からカメラ本体 1 にシリアルデータを転送するためのシリアル出力端子、D I は同期クロックに同期して、カメラ本体 1 からストロボ 3 0 にシリアルデータを転送するためのシリアルデータ入力端子である。

【 0 0 3 6 】

I N T は積分回路 2 3 6 の積分制御出力端子であり、A D 0 は積分回路 2 3 6 の発光量を示す積分電圧を読み込むための A / D 変換入力端子、D A 0 はコンパレータ 2 3 1 および 2 3 2 のコンパレート電圧を出力するための D / A 出力端子である。Y 0 , Y 1 は前述のデータセレクト 2 3 0 の選択状態の出力端子であり、T R I G は発光トリガーの出力端子である。

【 0 0 3 7 】

次に、上記構成のストロボ撮影システムの動作について、図 5 および図 6 のフローチャートを用いて説明する。

【 0 0 3 8 】

図 2 で示したカメラ本体 1 のスイッチ S W 1 がオンされると、ステップ # 1 0 0 より動作を開始する。ここでは、カメラマイコン 1 0 0 は、焦点検出回路 1 0 5 を含む焦点検出ユニット 2 6 内の焦点検出ラインセンサ 2 9 に結像された被写体象のずれから、公知の方法で焦点検出を行い、合焦位置までのレンズ駆動量を演算して、前述のシリアル通信ライン L C K , L D O , L D I を介してレンズマ

アイコン 1 1 2 に対して出力する。レンズ駆動量が入力されるとレンズマイコン 1 1 2 は、フォーカス駆動モータ 1 6 を駆動し、それに直結したパルス板 5 1 の回転を光検出器 5 0 で読み取り、フォーカス駆動モータ 1 6 が指定された駆動量を駆動するとフォーカス駆動モータ 1 6 を停止する。

【0 0 3 9】

上記合焦動作が終了すると、ステップ# 1 0 1 へ進み、カメラマイコン 1 0 0 は、測光センサ 7 に定常光での被写界を複数に分割した各領域 P (0 , 0) ~ P (6 , 4) での輝度 B a (0 , 0) ~ B a (6 , 4) の測光を指示する。その測光結果は測光センサ 7 内の不図示の対数圧縮アンプにより対数圧縮され、電圧値に変換され、カメラマイコン 1 0 0 に入力される。カメラマイコン 1 0 0 は、P (0 , 0) ~ P (6 , 4) まで順次 A / D 入力端子を介して読み込み、撮影レンズ 1 1 の開放 F N o (A V o) と開放補正 (A V c) を加算し、各部の輝度データ B V a (0 , 0) ~ B V a (6 , 4) としてカメラマイコン 1 0 0 内の不図示の R A M に格納する。

【0 0 4 0】

次のステップ# 1 0 2 では、カメラマイコン 1 0 0 は、測光した各領域での輝度値 B V a (0 , 0) ~ B V a (6 , 4) より公知の方法で露出値 (B V s) を決定する。そして、設定されたカメラの撮影モードに従って、シャッター速度の値 (T V) と絞りの値 (A V) とを決定する。

【0 0 4 1】

次のステップ# 1 0 3 では、上記ステップ# 1 0 2 で決定された T V 値と A V 値をファインダー内表示器 2 2 および外部表示器 4 2 に表示する。そして、次のステップ# 1 0 4 にて、撮影開始用のスイッチ S W 2 がオンされていればステップ# 1 0 5 へ進み、オフであればステップ# 1 0 1 に戻る。

【0 0 4 2】

ステップ# 1 0 5 へ進むと、カメラマイコン 1 0 0 は、通信端子 S 0 , S 1 , S 2 を通してシリアル通信によりストロボマイコン 2 0 0 に対して予備 (プリ) 発光を指令する。ストロボマイコン 2 0 0 はこの予備発光指令を受けて、所定光量での予備発光動作を行う。

【 0 0 4 3 】

以下に、予備発光動作について説明する。

【 0 0 4 4 】

ストロボマイコン 2 0 0 は、カメラ本体 1 より指示された所定発光レベルに応じて、D A 0 端子に所定の電圧を設定する。次に、Y 1, Y 0 に H i, L o を出力し、入力 D 2 を選択する。このとき、X e 管 3 1 は未だ発光していないので、第 1 の受光素子 3 5 の光電流はほとんど流れず、コンパレータ 2 3 1 の反転入力端子に入力されるモニター回路 2 3 4 の出力は発生せず、コンパレータ 2 3 1 の出力は H i であるので、発光制御回路 2 1 2 は導通状態となる。

【 0 0 4 5 】

次に、T R I G 端子よりトリガー信号を出力すると、トリガー回路 2 1 1 は高圧を発生した X e 管 3 1 を励起し、予備発光が開始される。

【 0 0 4 6 】

また、ストロボマイコン 2 0 0 は積分回路 2 3 6 に積分開始を指示し、この指示を受けた積分回路 2 3 2 はモニター回路 2 3 6 の出力、すなわち光量積分用の第 1 の受光素子 3 8 の対数圧縮された光電出力の積分を開始すると同時に、発光時間をカウントするタイマーを起動させる。

【 0 0 4 7 】

予備発光が開始されると、フラット発光の発光レベル制御用の第 2 の受光素子 3 5 からの光電流が多くなり、モニター回路 2 3 4 の出力が上昇する。そして、モニター回路 2 3 4 の出力がコンパレータ 2 0 5 の非反転入力に設定されている所定のコンパレート電圧より高くなると、コンパレータ 2 3 1 の出力は L o に反転し、発光制御回路 2 1 2 は X e 管 3 1 の発光電流を遮断する。これにより、放電ループが断たれるが、ダイオード 2 0 9 およびコイル 2 0 6 により環流ループを形成し、発光電流は回路の遅れによるオーバーシュートが収まった後、徐々に減少する。

【 0 0 4 8 】

発光電流の減少に伴い、発光レベルが低下するので、第 2 の受光素子 3 5 の光電流は減少し、モニター回路 2 3 4 の出力も低下する。そして、所定のコンパレ

ートレベル以下に低下すると、再びコンパレータ 2 3 1 の出力が H_i に反転し、発光制御回路 2 1 2 が再度導通して X_e 管 3 1 の放電ループが形成され、発光電流が増加して発光レベルも増加する。

【0 0 4 9】

このように、 DA_0 に設定された所定のコンパレート電圧を中心に、コンパレータ 2 3 1 は短い周期で発光レベルの増加減少を繰り返し、結果的には、所望するほぼ一定の発光レベルで発光を継続させるフラット発光の制御が行われる。

【0 0 5 0】

前述したタイマーのカウントにより所定の発光時間が経過すると、ストロボマイコン 2 0 0 は Y_1 , Y_0 端子を L_o , L_o に設定する。これにより、データセレクタ 2 0 6 の入力 D_0 、すなわち L_o レベル入力を選択され、出力は強制的に L_o レベルとなり、発光制御回路 2 1 2 は X_e 管 3 1 の放電ループを遮断する。これにより、予備発光（フラット発光）が終了する。

【0 0 5 1】

発光終了時に、ストロボマイコン 2 0 0 は、予備発光量を積分した積分回路 2 3 6 の出力を A/D 入力端子 AD_0 から読み込んで A/D 変換し、積分値、すなわち予備発光時の発光量をデジタル値として読み取る。

【0 0 5 2】

上記の予備発光が終了すると、ステップ # 1 0 6 へ進む。予備発光による被写体反射光は、撮影レンズ 1 1 を通して、カメラ本体 1 の測光センサ 7 で受光されるので、予備発光時の被写体反射光を上記ステップ # 1 0 1 と同様の方法で各ブロック毎に演算し、これによりストロボ反射光による被写体輝度 $BV_f(0, 0) \sim BV_f(6, 4)$ を測光する。

【0 0 5 3】

次に、ステップ # 1 0 7 へ進み、カメラマイコン 1 0 0 は、予備発光時の被写体輝度 $BV_f(x, y)$ から上記ステップ # 1 0 1 で求めた自然光による被写体輝度 $BV_a(x, y)$ を差し引く事により、予備発光による反射光分のみの輝度値 $dF(x, y)$ を抽出する。

【0 0 5 4】

続くステップ# 108では、焦点検出点（デフォーカス情報を検出する領域を意味する）に応じた被写体反射光による測光値演算を行う。本実施形態では、簡単にするために、焦点検出点を35分割測光センサ7の中央（図3参照、P（3，2））とし、調光エリアをP（3，2）を中心とした、3×3の領域の平均値とする。すなわち、被写体反射光測光平均値dFaveは上記ステップ# 107で求めた測光センサ7の各領域のdF（x，y）から以下の式で導く。

【0055】

$$\begin{aligned} dFave = & (dF(2, 1) + dF(3, 1) + dF(4, 1) + \\ & dF(2, 2) + dF(3, 2) + dF(4, 2) + \\ & dF(2, 3) + dF(3, 3) + dF(4, 3)) / 9 \end{aligned}$$

なお、本例では、均等に平均化したが、焦点検出領域の重み付けを高め、周辺の値を低めて平均化しても良い。

【0056】

次のステップ# 110では、撮影レンズ11からの状態判別信号から被写体距離情報（以下、単に距離情報とも記す）を持っているレンズであるか否かを判定し、距離情報を持っているレンズの場合はステップ# 111へ進み、距離情報を持っていないレンズである場合はステップ# 115へ進む。なおレンズの状態判別信号は、前述のカメラレンズ間のシリアル通信により撮影レンズから取得した情報である。

【0057】

距離情報を持っているレンズであるとしてステップ# 111へ進むと、ここでは前記状態判別信号に含まれる距離の精度情報を持っているレンズであるか否かの判定を行い、精度情報を持っている場合はステップ# 112へ進み、精度情報を持っていないレンズである場合はステップ# 116へ進む。

【0058】

ステップ# 112へ進むと、距離情報を持ち、距離の精度情報も持っているレンズであるので、取得した精度情報より、以下のステップ# 113，# 114，# 115の何れかに分岐する。詳しくは、取得した精度情報よりフォーカシング分割が、例えば、距離アベックス値（DV）に対して0.5段以内の精度で刻ま

れている例えば新しい型のレンズであれば、クラス 1 に分類する (# 1 1 3)。
また、フォーカシング分割が、例えば距離アベックス値 (DV) に対して 1. 0
段以内の精度で刻まれている例えば古い型のレンズであれば、クラス 2 に分類す
る (# 1 1 4)。また、フォーカシング分割が、例えば距離アベックス値 (DV
) に対して 1 段の精度も持たない場合は、距離情報を使用しないレンズに分類す
る (# 1 1 5)。そして、その後はいずれもステップ # 1 2 0 へ進む。

【0059】

また、距離情報を持っているが、距離の精度情報を持っていないレンズの場合
は、ステップ # 1 1 1 からステップ # 1 1 6 へ進み、撮影レンズ 1 1 より前述の
カメラレンズ間のシリアル通信によりレンズ識別コード (IDコード: レンズ
機種別に異なる値) を読み出す。そして、次のステップ # 1 1 7 にて、上記ステ
ップ # 1 1 6 で撮影レンズより取得したレンズ識別コードに応じて、精度的に距
離情報を使えないレンズの場合はステップ # 1 1 5 へ、前述のクラス 1 に相当す
るレンズの場合はステップ # 1 1 3 へ、前述のクラス 2 に相当するレンズの場合
はステップ # 1 1 4 へ、それぞれ分岐する。

【0060】

次のステップ # 1 2 0 では、撮影レンズ 1 1 より前述のカメラレンズ間のシ
リアル通信により被写体の距離情報を読み出す。本実施形態の場合は、レンズの
ゾーンエンコーダ (距離エンコーダ 1 8) から取得するので、そのゾーンの無限
側距離と至近側距離を読み出す。そして、次のステップ # 1 2 1 にて、上記ステ
ップ # 1 2 0 で取得した無限と至近の距離情報から、被写体が標準反射率 (2 2
%) をもつものとした場合の適正測光レベル (LVL0) を以下の式により求め
る。

【0061】

$$LVL0F = PRG - \log 2 \text{ (無限側距離)} + K$$

$$LVL0N = PRG - \log 2 \text{ (至近側距離)} + K$$

$$LVL0 = (LVL0F + LVL0N) / 2$$

PRG: プリ発光ガイドナンバー

K: 定数

そして、次のステップ# 122にて、距離精度と被写体距離に応じた寄与率DVKを決定する。ここで、図8は、距離の精度および被写体距離に応じた寄与率を決定するための、カメラマイコン100内のROM内に記憶されたその数値のテーブルである。なお、距離精度とは、図8では、クラス1、クラス2に相当する。すなわち、ステップ# 120で取得した被写体の距離情報を撮影レンズ11の焦点距離(f)で割った値と距離精度のクラスに応じて、図8のテーブルから寄与率を取得するようにしている。詳しくは、距離が遠くなると正確に距離を測れなくなってくる(誤差が大きくなっていく)ので、距離情報の精度と距離情報に応じた寄与率を図8のテーブルから取得するようにしている。

【0062】

次のステップ# 123では、予備発光による被写体反射光測光値として上記ステップ# 108で求めた、被写体反射光成分の測光値dFaveを基に、以下に示す式にて距離情報より算出した寄与率(DVK)を加味して測光値dFtaveを演算する。

【0063】

$$dFtave = dFave * (1 - DVK) + LVL0 * DVK$$

DVK: 寄与率

次のステップ# 124では、上記ステップ# 123で求めた測光値dFtaveと上記ステップ# 108で求めた被写体反射光成分の測光値dFaveの差が所定値以内(たとえば0.5段)か否かを判定し、所定値以内の場合は、距離情報より算出した寄与率を加味した測光値dFtaveは採用せずに直ちにステップ# 126へ進む。一方、所定値を超える(たとえば0.5段を超える)場合は、距離情報より算出した寄与率を加味した測光値dFtaveをそのまま使うので、ステップ# 125へ進む。

【0064】

なおここで、距離情報より算出した寄与率を加味した測光値dFtaveと被写体反射光のみの測光値dFaveが所定値以内の場合に、距離情報より算出した寄与率を加味した測光値を採用しないのは、同一距離の同一被写体を撮影した場合、オートフォーカスの検出誤差によりストロボ露出がばらつくのを防ぐ為で

ある。

【0065】

上記ステップ# 123で求めた、距離情報より算出した寄与率を加味した測光値 dF_{tave} をそのまま使う場合は上記のようにステップ# 125へ進み、距離情報を有効にするために、上記ステップ# 123で求めた dF_{tave} と dF_{ave} とを入れ替える ($dF = dF_t$)。

【0066】

そして、次のステップ# 126にて、35分割の測光センサ7の各々領域において最終的な調光エリアの本発光量 γ を以下のようにして求める。

【0067】

$$\gamma = BV_t - dF_{ave}$$

なお、 BV_t はステップ# 102で求めたTV値とAV値から下式で求める。

【0068】

$$BV_t = TV + AV - SV \quad SV: \text{撮影感度}$$

次のステップ# 127では、カメラマイコン100は演算により求めた本発光量 γ を通信端子S0, S1, S2を通してシリアル通信によりストロボマイコン200に対して指令し、図7のステップ# 130へ進む。

【0069】

ステップ# 130へ進むと、シャッター速度が同調速度以下か否かを判定し、同調速度以下の場合はステップ# 131へ進み、カメラマイコン100はストロボマイコン200に対して閃光発光モードを送信する。一方、同調速度より速い場合はステップ# 132へ進み、カメラマイコン100はストロボマイコン200に対してフラット発光モードとフラット発光時間（シャッター速度に幕速を加えた時間）を送信する。

【0070】

次のステップ# 133では、主ミラー2を跳ね上げて撮影光路から退避させると同時に、カメラマイコン100はレンズマイコン112に対して絞り15の絞り込みを指示する。そして、次のステップ# 134にて、主ミラー2が撮影光路から完全に退避するのを待つ。その後、主ミラー2が撮影光路から完全に退避す

るとステップ# 1 3 5 へ進み、カメラマイコン 1 0 0 はシャッター先幕駆動マグネット MG-1 に通電し、フォーカルプレキシッター 8 の開放動作を開始させる。

【0 0 7 1】

次のステップ# 1 3 6 では、発光モードがフラット (F P) 発光モードか否かを判定し、フラット発光モードの場合はステップ# 1 3 8 へ進む。一方、閃光発光モードの場合はステップ# 1 3 7 へ進み、フォーカルプレキシッター 8 の先幕が完全に開いて不図示の X 接点がオンになるまで待ち、これがオンになるとステップ# 1 3 8 へ進む。

【0 0 7 2】

ステップ# 1 3 8 へ進むと、ストロボマイコン 2 0 0 はカメラマイコン 1 0 0 から指令された発光モードに応じた本発光制御を行う。すなわち、フラット発光モードの場合はフラット発光制御を行い、閃光発光モードの場合は閃光発光制御を行う。

【0 0 7 3】

ここで、閃光発光制御について説明する。

【0 0 7 4】

カメラのシャッター速度がストロボ同調速度以下の場合は閃光発光制御が行われる。この場合、ストロボマイコン 2 0 0 は、まず設定されたマニュアル発光量に応じた制御電圧を DA 0 端子に出力する。この電圧は、前述の予備発光時に説明した積分回路 2 3 6 の出力電圧、すなわち積分電圧に対して、予備発光と本発光との光量差に相当する制御電圧を加算した電圧である。

【0 0 7 5】

例えば、フル発光量の $1/32$ の光量で予備発光をした場合の積分電圧を V 1 としたときに本発光量が同じ $1/32$ の場合は、同じ積分電圧になった時に発光停止すればよいので、コンパレータ 2 3 2 のコンパレート電圧として V 1 を設定する。同様にして、本発光量が $1/16$ の場合では、予備発光に対して 1 段分大きな積分電圧になったときに発光を停止すればよいので、予備発光時の積分電圧に 1 段分に相当する電圧を加算してコンパレータ 2 3 2 のコンパレート電圧とし

て設定する。

【0076】

次に、ストロボマイコン200はY1, Y0端子に「0, 1」を出力し、データセクタ230のD1入力に接続された閃光発光制御用コンパレータ232を選択する。このときはXe管31は未だ発光していないので、第1の受光素子38にはほとんど光電流が流れない。このため、積分回路236の出力は発生せず、コンパレータ232の-入力電圧は+入力端子よりも電位が低い。したがって、コンパレータ232の出力電圧はハイレベルとなり、発光制御回路212は導通状態となる。また、これと同時にストロボマイコン200はTRIG端子から所定時間の間、Hi信号を出力する。これにより、トリガー回路211は高圧のトリガー電圧を発生する。Xe管31のトリガー電極に高圧が印加されると、Xe管31は発光を開始する。

【0077】

Xe管31が発光を開始すると、第1の受光素子38に光電流が流れ、積分回路236の出力が上昇し、コンパレータ232の+入力端子に設定された所定の電圧に達すると、コンパレータ232が反転し、その出力電圧はローレベルとなり、発光制御回路212は遮断状態となるので発光が停止される。

【0078】

この時点で、Xe管31は所定の発光量を発生して発光を停止することになり、ストロボ撮影に必要な所望の光量が得られる。

【0079】

次に、フラット発光制御について説明する。

【0080】

カメラのシャッター速度がストロボ同調速度より速い場合はフラット発光制御が行われる。ストロボマイコン200は、設定されたマニュアルフラット発光量に応じた制御電圧をDA0端子に出力する。すなわち、前述の予備発光時にコンパレータ231のコンパレート電圧として設定した電圧に対して、予備発光と本発光との光量差に相当する制御電圧を加算した電圧である。

【0081】

例えば、フル発光の 1/32 の発光で予備発光をした場合の制御電圧を V1 としたときに、本発光が同じ 1/32 の発光の場合は、同じ制御電圧でフラット発光制御をすればよいので、コンパレータ 231 のコンパレート電圧として V1 を設定する。同様にして、本発光量が 1/16 の場合では予備発光に対して 1 段分大きな制御電圧とすればよいので、予備発光時の積分電圧に 1 段分に相当する電圧を加算してコンパレータ 231 のコンパレート電圧として設定する。

【0082】

次に、ストロボマイコン 200 は Y1, Y0 端子に「1, 0」を出力し、データセクタ 230 の D2 入力に接続されたフラット発光制御用のコンパレータ 231 を選択する。この後、前述の予備発光動作と同一の動作でフラット発光が行われ、カメラマイコン 100 から指示された所定時間が経過すると、カメラマイコン 200 の Y1, Y0 端子を「0, 0」に設定して発光処理を終了する。

【0083】

図 7 に戻り、所定のシャッター開放時間が経過するとステップ# 139 へ進み、カメラマイコン 100 はシャッター後幕駆動マグネット MG-2 に通電し、フォーカルプレーンシャッター 8 の後幕を閉じて露出を終了する。なお、発光モードがフラット発光の場合は、後幕が完全に閉じるまで発光が継続する。そして、一連の撮影シーケンスを終了するとステップ# 140 へ進み、主ミラー 2 をダウンさせ、撮影を終了する。

【0084】

以上の実施の形態によれば、予備発光による被写体からの反射光を測光する測光センサ 7 にて得られた測光値に基づいて得られた、詳しくは測光された 35 領域の中より焦点検出点を含む 3×3 の領域にて得られた第 1 の測光データ (d F a v e) を算出する手段 (図 5 のステップ# 108) と、被写体距離情報を検出する手段 (距離エンコーダ 18、ブラシ 19、レンズマイコン 112) と、前記被写体距離情報を基に適正な第 2 の測光データ (L V L 0) を算出する手段 (図 6 のステップ# 121) と、前記第 1、第 2 の測光データおよび距離情報と距離精度に応じた寄与率 (D V K) より第 3 の測光データ (d F t a v e) を算出する手段 (図 6 のステップ# 122, # 123) と、前記第 3 の測光データを基に

本発光量を制御してストロボ撮影を行う手段（図 6 のステップ# 1 2 4 ～# 1 2 6）とを有する構成にしている。

【0 0 8 5】

つまり、第 1、第 2 の測光データのみならず、距離情報と距離精度に応じた寄与率（D V K）を加味して第 3 の測光データ（d F t a v e）を算出し、本発光量を制御するようにしているので、主被写体そのものが白かったり、あるいは黒いドレスを着ている場合でも、露出が高反射領域に引かれてアンダーになったり、逆に低反射領域に引かれてオーバーになったりすることがなくなる。つまり、被写体反射率の影響を受けにくく、かつオートフォーカスの検出誤差を受けにくい、適正なストロボ撮影を行うことができる。

【0 0 8 6】

なお、上記実施の形態では、寄与率を距離情報と距離精度に応じて求めるようにしているが、距離情報のみにより寄与率を求めても従来よりも良好なストロボ撮影を可能とするものである。しかし、上記実施の形態のように精度情報を用いる事で、より良好な結果を得ることができるものである。

【0 0 8 7】

また、前記第 3 の測光データ（d F t a v e）と前記第 1 の測光データ（d F a v e）の差が所定値以内（たとえば 0. 5 段（＝クラス 2））か否かを判定し、所定値以内の場合は、距離情報より算出した寄与率を加味した第 3 の測光データ（d F t a v e）は採用せずに直ちにステップ# 1 2 6 へ進む制御を行うようにしているので、この面でもオートフォーカスの検出誤差を受けにくいものとすることができる。

【0 0 8 8】

最後に、請求項 1 に記載の発明以外の発明に係る実施態様を以下に列挙する。

【0 0 8 9】

（実施態様 1） ストロボ撮影に際して本発光前に予備発光を行うストロボ撮影システムにおいて、予備発光による被写体からの反射光を複数に分割して測光する測光手段と、該測光手段にて得られた複数の測光値のうちの所定の領域にて得られた測光値より第 1 の測光データを演算する第 1 の演算手段と、被

写体距離情報を検出する被写体距離検出手段と、前記被写体距離情報を基に該被写体距離情報に応じた適正な第 2 の測光データを演算する第 2 の演算手段と、前記第 1 および前記第 2 の演算手段の演算結果と前記被写体距離情報と該被写体距離情報の精度に応じた寄与率から第 3 の測光データを演算する第 3 の演算手段と、該第 3 の演算手段の演算結果を基に本発光量を制御してストロボ撮影を行う制御手段とを有することを特徴とするストロボ撮影システム。

【0090】

(実施態様 2) 前記第 3 の演算手段は、前記被写体距離情報と該被写体距離情報の精度情報の少なくとも一方を基に、前記第 1 および第 2 の演算手段の演算結果による寄与率を決定することを特徴とする請求項 1 に記載のストロボ撮影システム。

【0091】

(実施態様 3) 前記第 1 の演算手段は、複数の領域より得られる前記複数の数の測光値のうちの、焦点情報を検出する領域を含む前記所定の領域にて得られた測光値より第 1 の測光データを算出することを特徴とする実施態様 1 に記載のストロボ撮影システム。

【0092】

(実施態様 4) 前記寄与率は、予め記憶手段に記憶されていることを特徴とする実施態様 1 乃至 3 の何れかに記載のストロボ撮影システム。

【0093】

(実施態様 5) 前記被写体距離情報は、レンズのフォーカシングレンズの位置より検出することを特徴とする実施態様 1 乃至 4 の何れかに記載のストロボ撮影システム。

【0094】

(実施態様 6) 前記制御手段は、前記第 3 の演算手段の演算結果と前記第 1 の演算手段の演算結果とを比較し、その差が所定値以内のときは前記第 1 の演算手段による演算結果を用いて本発光量を制御してストロボ撮影を行うことを特徴とする請求項 1、実施態様 1 乃至 5 の何れかに記載のストロボ撮影システム。

【0095】

【発明の効果】

以上説明したように、本発明によれば、被写体反射率の影響を受けにくく、かつオートフォーカスの検出誤差を受けにくい、適正なストロボ撮影を行うことができるストロボ撮影システムを提供できるものである。

【図面の簡単な説明】**【図 1】**

本発明の実施の形態に係る、一眼レフレックスカメラと該カメラに装着されるストロボとによって成るストロボ撮影システムを示す構成図である。

【図 2】

本発明の実施の形態に係るストロボ撮影システムの回路構成を示すブロック図である。

【図 3】

本発明の実施の形態に係るストロボ撮影システムに具備される測光センサの構成について説明するための図である。

【図 4】

本発明の実施の形態に係るストロボ撮影システムの構成要素であるストロボ側の回路構成を示すブロック図である。

【図 5】

本発明の実施の形態に係るストロボ撮影システムの構成要素であるカメラ本体での動作の一部を示すフローチャートである。

【図 6】

図 5 の動作の続きを示すフローチャートである。

【図 7】

図 6 の動作の続きを示すフローチャートである。

【図 8】

本発明の実施の形態に係るストロボ撮影システムにおいて被写体距離情報の寄与率を示す図である。

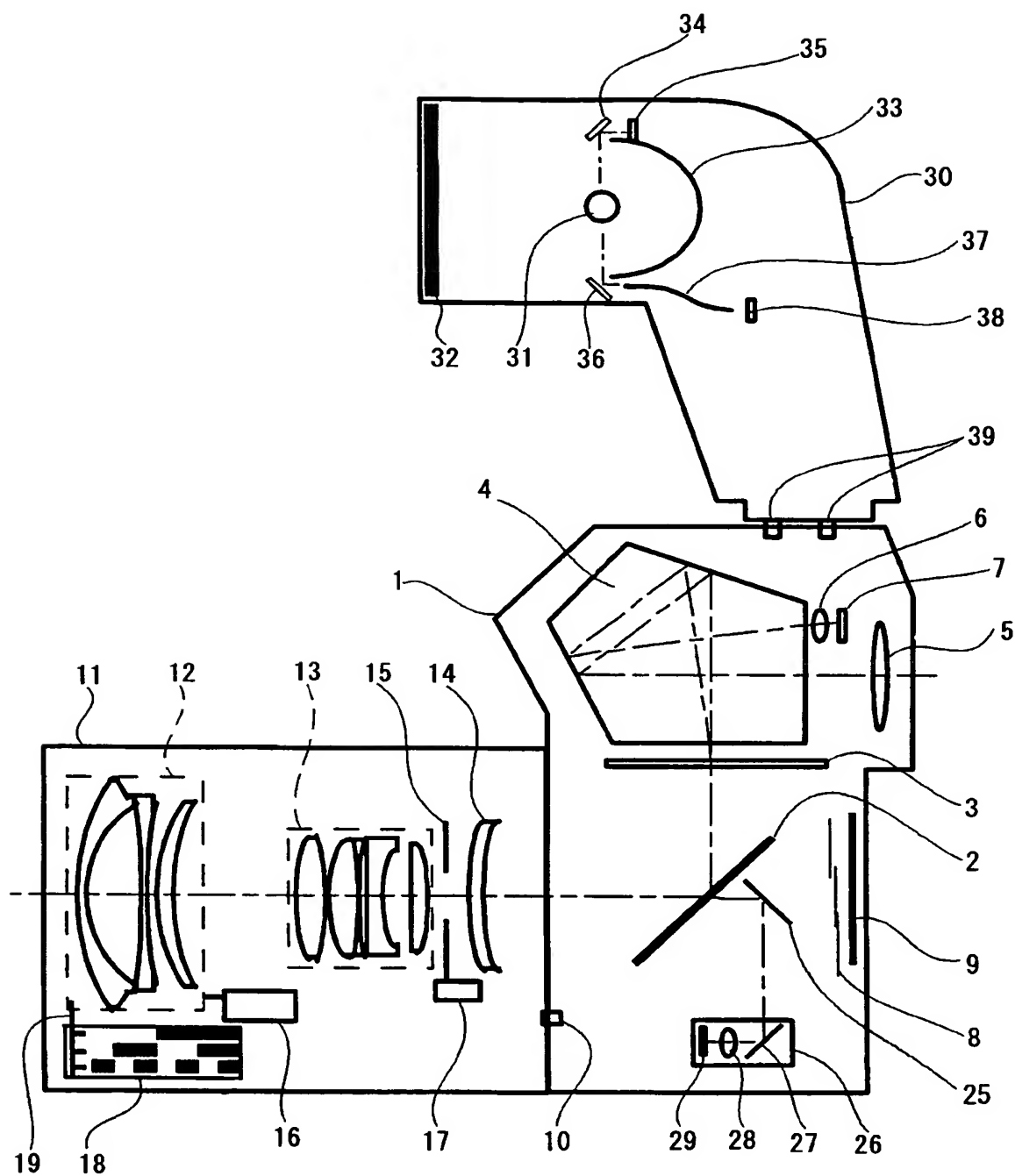
【符号の説明】

1 カメラ本体

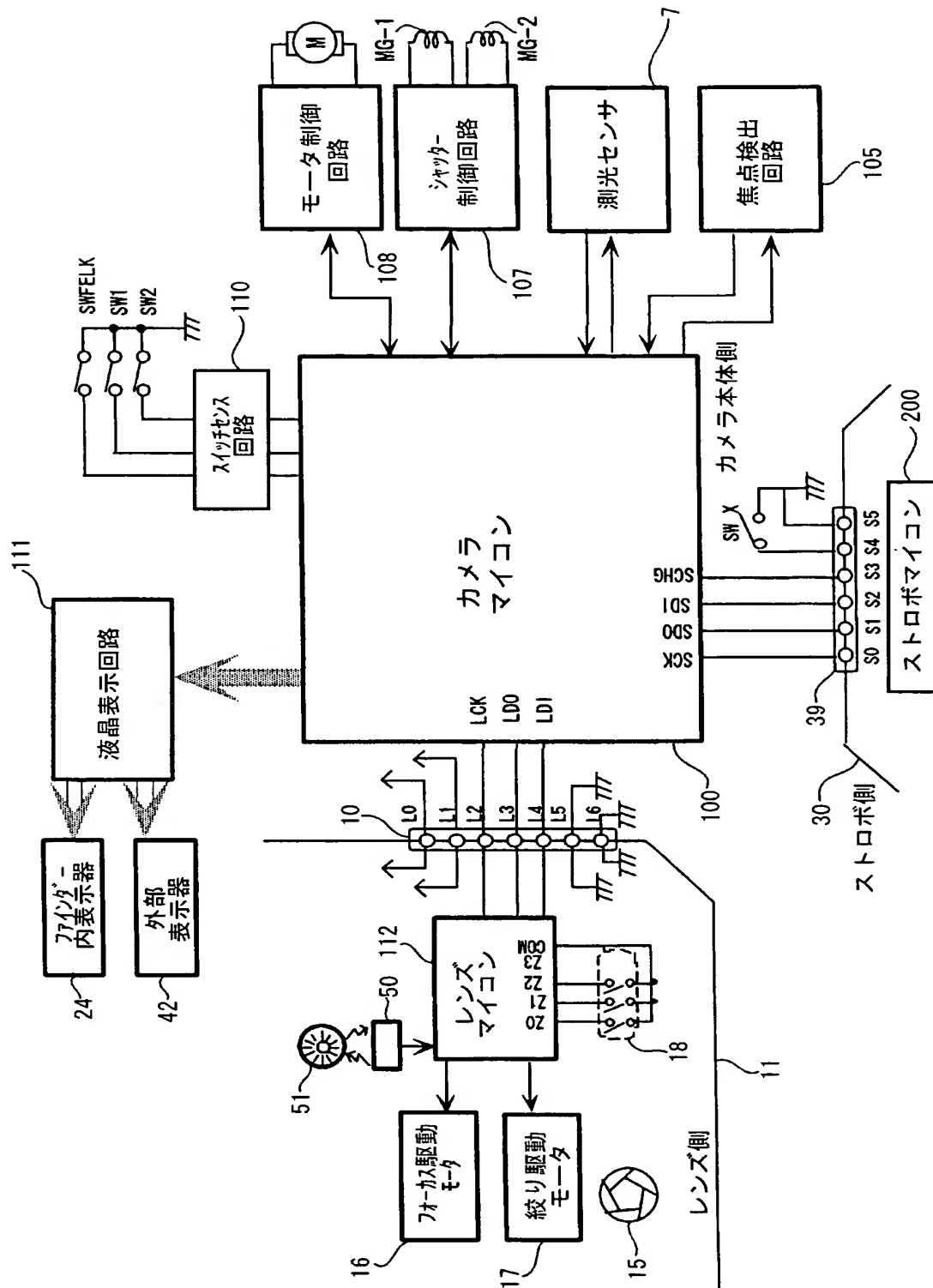
7 測光センサ
1 1 撮影レンズ
1 2 フォーカシングレンズ
1 8 距離エンコーダ
1 9 ブラシ
3 0 ストロボ
3 1 キセノン管 2 4 ファインダー内表示器
4 2 外部表示器
1 0 0 カメラマイコン
1 1 2 レンズマイコン
2 0 0 ストロボマイコン

【書類名】 図面


【図 1】



【図 2】

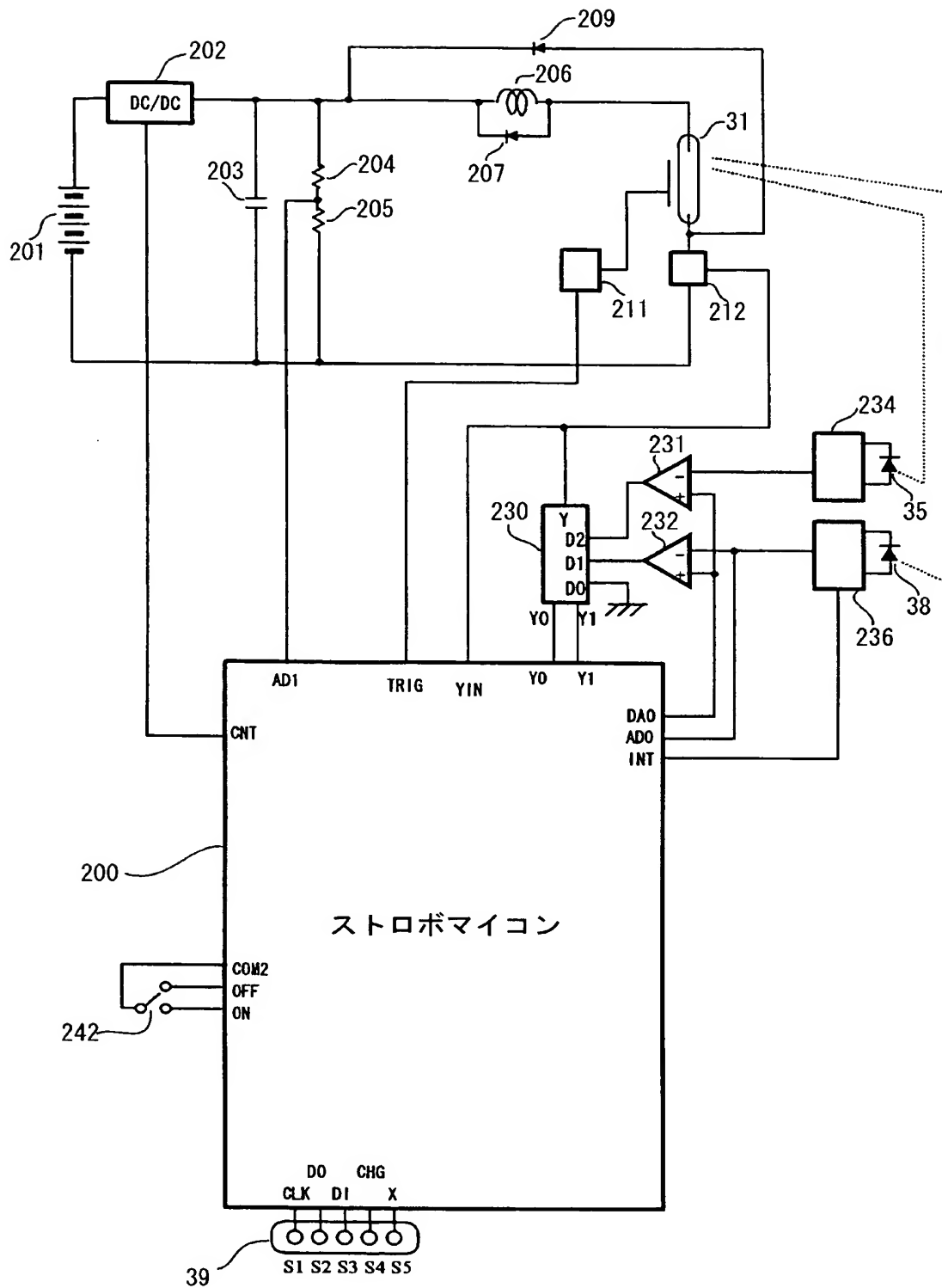


【図 3】

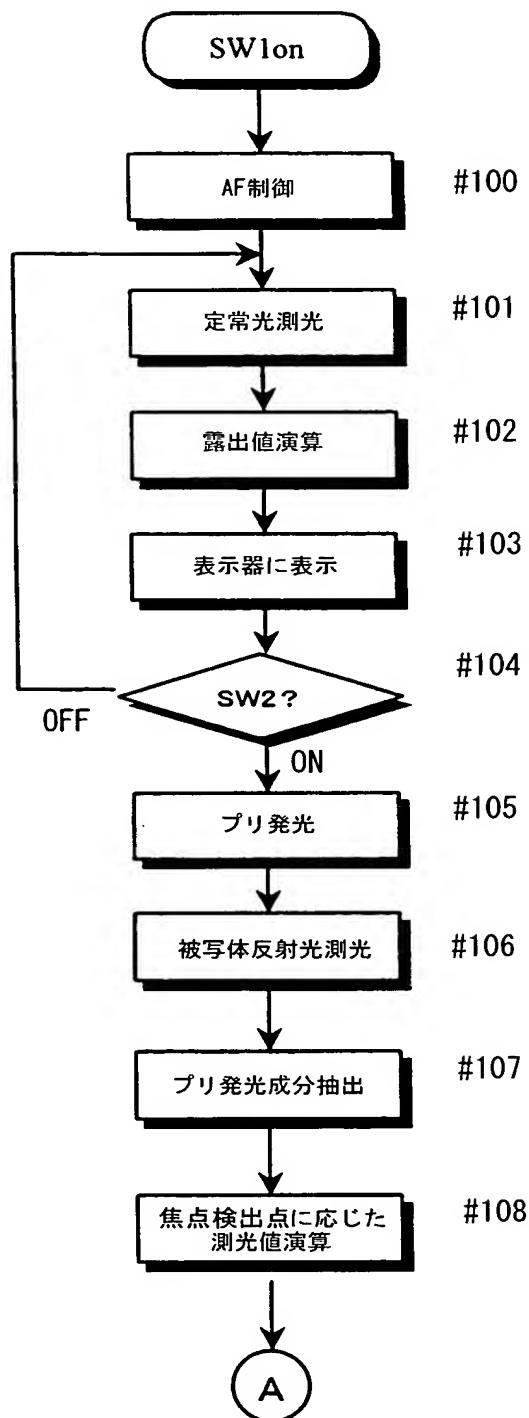


P(0,0)	P(1,0)	P(2,0)	P(3,0)	P(4,0)	P(5,0)	P(6,0)
P(0,1)	P(1,1)	P(2,1)	P(3,1)	P(4,1)	P(5,1)	P(6,1)
P(0,2)	P(1,2)	P(2,2)	P(3,2)	P(4,2)	P(5,2)	P(6,2)
P(0,3)	P(1,3)	P(2,3)	P(3,3)	P(4,3)	P(5,3)	P(6,3)
P(0,4)	P(1,4)	P(2,4)	P(3,4)	P(4,4)	P(5,4)	P(6,4)

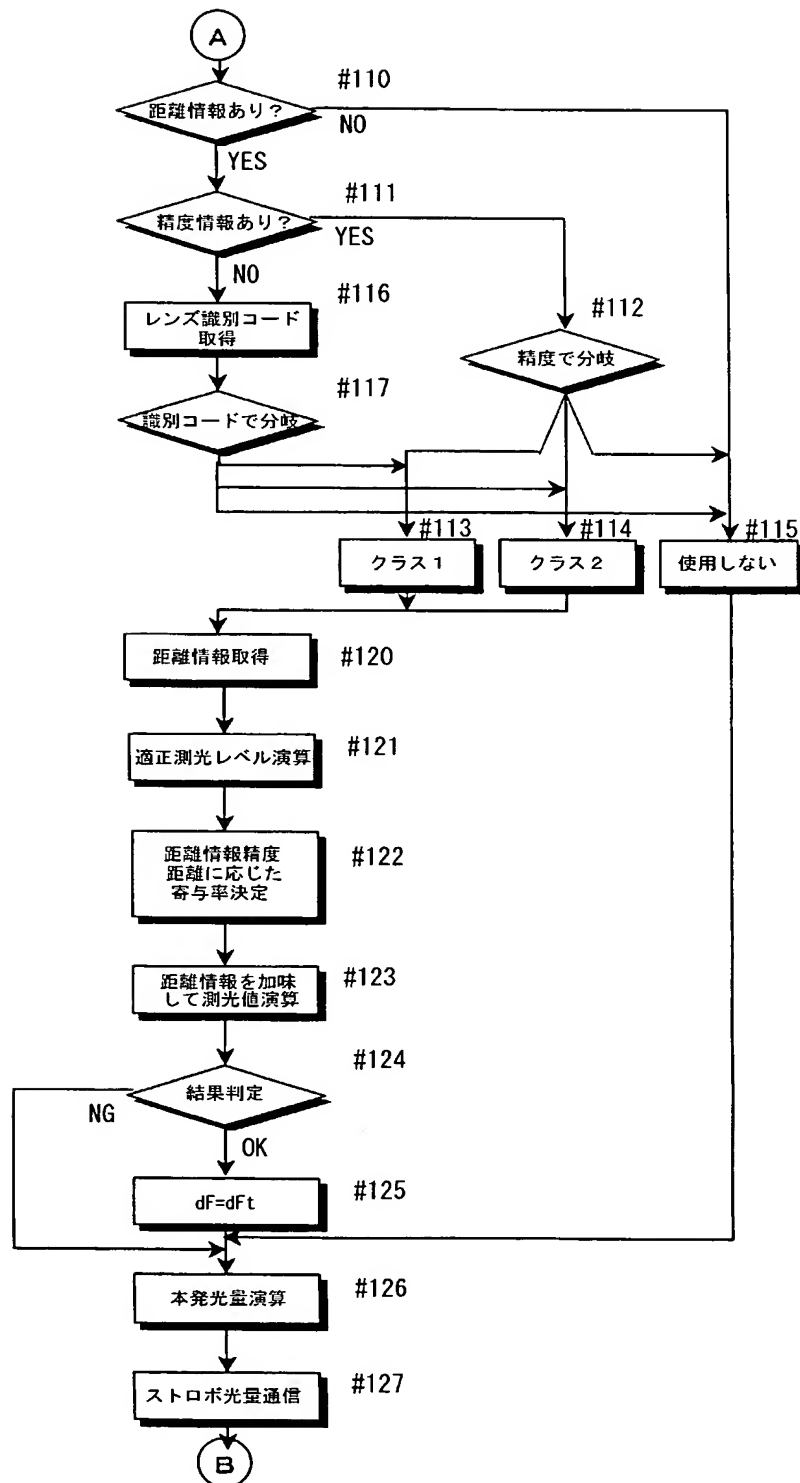
【図 4】



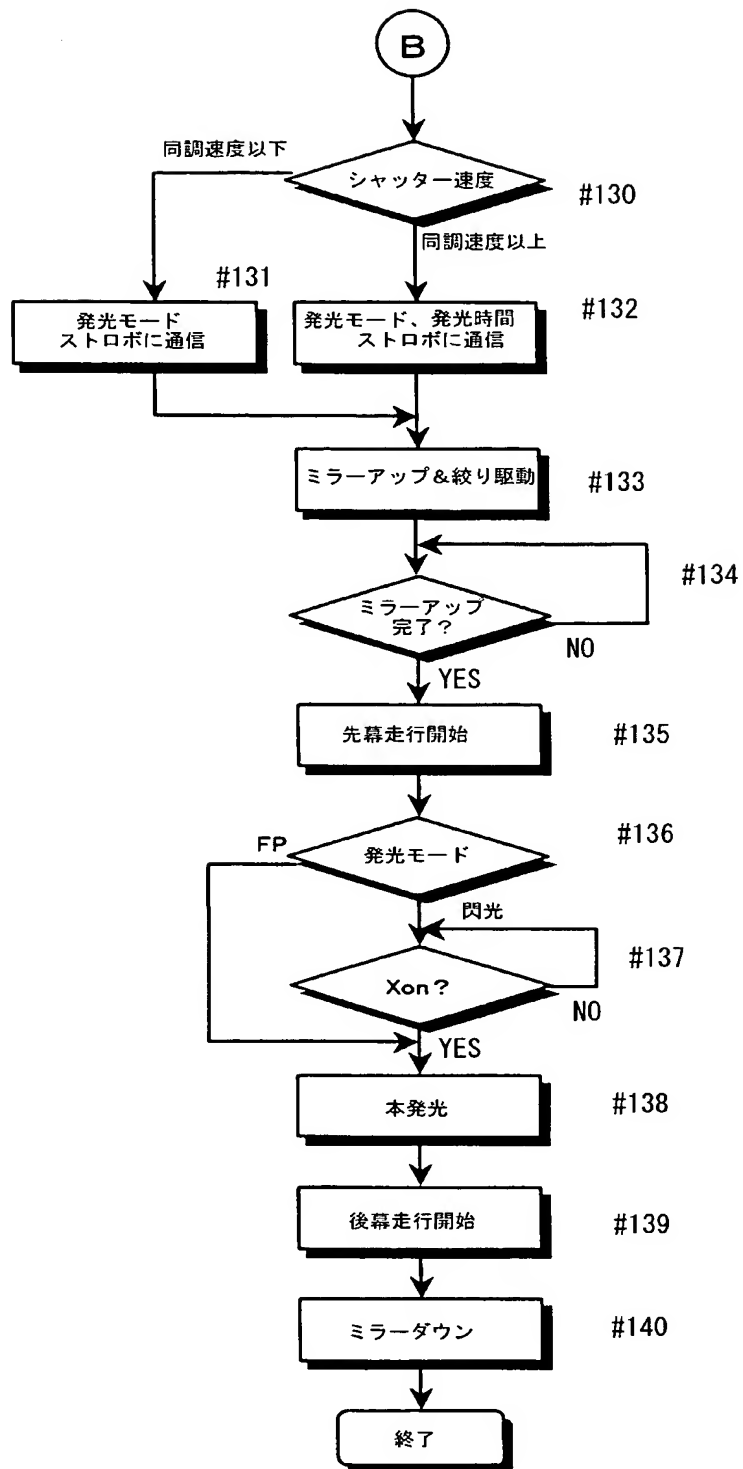
【図 5】



【図 6】



【図 7】



【図 8】

被写体距離	クラス 1	クラス 2
0～50f	0.45	0.25
50f～75f	0.65	0.45
75f～100f	0.60	0.40
100f～150f	0.35	0
150f以上	0	0

【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 被写体反射率の影響を受けにくく、かつオートフォーカスの検出誤差を受けにくい、適正なストロボ撮影を行えるようにする。

【解決手段】 予備発光による被写体からの反射光を測光する測光手段にて得られた測光値に基づいて第 1 の測光データを演算する第 1 の演算手段と、被写体距離情報を検出する被写体距離検出手段（# 1 2 0）と、前記被写体距離情報を基に該被写体距離情報に応じた適正な第 2 の測光データを演算する第 2 の演算手段（# 1 2 1）と、前記第 1 と前記第 2 の演算手段の演算結果を基に第 3 の測光データを算出する第 3 の演算手段（# 1 2 2, # 1 2 3）と、該第 3 の演算手段の演算結果を基に本発光量を制御してストロボ撮影を行う制御手段（# 1 2 4 ~ # 1 2 6）とを有する。

【選択図】 図 6

特願 2 0 0 3 - 0 5 0 3 6 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 1 0 0 7]

1. 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 3 0 日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号

氏 名

キャノン株式会社